



TITLE:

マルコフ決定過程におけるリスク解析 (非線形解析学と凸解析学の研究)

AUTHOR(S):

影山, 正幸

CITATION:

影山, 正幸. マルコフ決定過程におけるリスク解析 (非線形解析学と凸解析学の研究). 数理解析研究所講究録 2019, 2114: 171-173

ISSUE DATE:

2019-05

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/252052>

RIGHT:

マルコフ決定過程におけるリスク解析

名古屋市立大学大学院芸術工学研究科 中国清華大学

Masayuki Kageyama 影山正幸 *

Graduate School of Design and Architecture,

Nagoya City University

Tsinghua University

1 背景と準備

MDPs(Markov decision processes) 理論の初期の 1980 年代までの研究は, ほとんどは最適方程式とその解を見つけるための policy iteration と value iteration に関するものであった [5]. これらの研究は利得の期待値について議論している. ここでは, MDPs において, Conditional Value at Risk をリスク指標として用いることにする.

ボレル集合 X に対して, B_X を X のボレル部分集合の σ -algebra とする. 任意のボレル集合 X に対して, X 上のすべての有界なボレル可測関数の集合を $B(X)$ と記す. ボレル集合 X と Y に対して, $P(X), P(X|Y)$ を, それぞれ, X 上のすべての確率測度の集合, Y が与えられた時のすべての条件つき確率測度の集合とする. I をある確率空間 (Ω, \mathcal{B}, P) 上の利得確率変数とする.

\mathbb{R} を実数の集合とする.

定義 1.1 (Artzner et al.[1]) 確率変数 $Y_1, Y_2 \in L^1$ に対して, $\mathcal{R} : L^1 \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$ が次の 4 つの性質を満たすとき, \mathcal{R} は coherent 性を満たすという.

1. (Monotonicity) $\mathcal{R}(Y_1) \leq \mathcal{R}(Y_2)$ whenever $Y_1 \geq Y_2$ a.s.,
2. (Translation Equivariance) $\mathcal{R}(Y + c) = \mathcal{R}(Y) - c$, if $c \in \mathbb{R}$
3. (Positive homogeneity) $\mathcal{R}(\lambda Y) = \lambda \mathcal{R}(Y)$ if $\lambda > 0$,
4. (Convexity) $\mathcal{R}((1 - \lambda)Y_0 + \lambda Y_1) \leq (1 - \lambda)\mathcal{R}(Y_0) + \lambda \mathcal{R}(Y_1)$ for $0 \leq \lambda \leq 1$.

これらの公理の必然性については, [1] を参照されたい.

* kageyama@sda.nagoya-cu.ac.jp

定義 1.2 (Artzner et al.[1])

$$\begin{aligned} V @ R_{\gamma}(I) &:= \inf\{x \in \mathbb{R} | F_{-I}(x) \geq \gamma\} \quad (0 \leq \gamma \leq 1), \\ CV @ R_{\gamma}(I) &:= \frac{1}{1-\gamma} \int_{\gamma}^1 V @ R_p(I) dp \quad (0 \leq \gamma \leq 1). \end{aligned} \quad (1)$$

ただし, $F_I(x) := P(I \leq x) (x \in \mathbb{R})$.

定理 1.1 (Artzner et al.[1]) $CV @ R_{\gamma}(I)$ は coherent 性を満たす.

定理 1.2 (Rocafellar et al.[9])

$$CV @ R_{\gamma}(I) = \inf_{b \in \mathbb{R}} \left\{ b + \frac{1}{1-\gamma} E[[-I - b]^+] \right\}. \quad (2)$$

ただし, $[x]^+ := \max\{x, 0\}$.

ボレル集合 \mathcal{S}, \mathcal{A} をそれぞれ, state space, action space とする. $A(x)$ をシステムが x にいる状態の時の実行可能な action の集合とする. $\mathcal{Q} \in P(\mathcal{S} | \mathcal{S}\mathcal{A})$ を推移法則, $\tilde{r} \in B(\mathcal{S}\mathcal{A}\mathcal{S})$ を immediate reward, ν を初期分布とする. X_t, Δ_t を時刻 $t (t \geq 0)$ における状態と action とする. Π をすべての policy の集合, つまり, $\pi = (\pi_0, \pi_1, \dots) \in \Pi$ に対して, $\pi_t \in P(\mathcal{A} | \mathcal{S}(\mathcal{AS})^t)$ は, すべての $(x_0, a_0, \dots, a_{t-1}, x_t) \in \mathcal{S}(\mathcal{AS})^t$ に対して,

$$\pi_t(\mathcal{A}(x_t) | x_0, a_0, \dots, a_{t-1}, x_t) = 1$$

を満たすものとする.

定義 1.3 (Kageyama et al.[6])

$$\rho_{DS}(\tilde{r} | \pi) := \frac{1}{1-\beta} \sum_{t=1}^{\infty} \beta^{t-1} E_{\pi}[CV @ R_{\gamma}(\tilde{r}(X_{t-1}, \Delta_{t-1}, X_t) | H_{t-1})].$$

定義 1.4 (Kageyama et al.[6])

$$\rho_{AV}(\tilde{r} | \pi) := \limsup_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} E_{\pi}[CV @ R_{\gamma}(\tilde{r}(X_{t-1}, \Delta_{t-1}, X_t) | H_{t-1})].$$

Discounted case と Average case の value function を

$$\begin{aligned} \rho_{DS}(\tilde{r}) &:= \inf_{\pi \in \Pi} \rho_{DS}(\tilde{r} | \pi), \\ \rho_{AV}(\tilde{r}) &:= \inf_{\pi \in \Pi} \rho_{AV}(\tilde{r} | \pi) \end{aligned}$$

とする.

2 MDPs におけるリスク評価

定理 2.1 (Kageyama et al.[6]) 任意の $\pi \in \Pi$ に対して, ρ_{DS} と ρ_{AV} は coherent 性を満たす.

任意の $\tilde{r} \in B(\mathcal{SAS})$ に対して,

$$r(x, a) := D_{-\tilde{r}}^{-1}(\gamma|x, a) + \frac{1}{1-\gamma} \int [-\tilde{r}(x, a, y) - D_{\tilde{r}}^{-1}(\gamma|x, a)]^+ Q(dy|x, a)$$

とおく.

定理 2.2 (Kageyama et al.[6]) ある仮定の下 [6] で value function ρ_{DS} は,

$$\rho_{DS}(\tilde{r}) = \int h_{DS}(\tilde{r}|x) \nu(dx)$$

で与えられる. ただし, $h_{DS}(\tilde{r}|\cdot)$ は, 以下の最適方程式の unique な解である.

$$h_{DS}(\tilde{r}|x) = \min_{a \in \mathcal{A}} \{r(x, a) + \beta \int h_{DS}(\tilde{r}|y) Q(dy|x, a)\}$$

for $x \in \mathcal{S}$.

定理 2.3 (Kageyama et al.[6]) ある仮定の下 [6] で, 次式をみたす $\nu \in B(\mathcal{S})$ が存在する.

$$\rho_{AV}(\tilde{r}) + \nu(x) = \min_{a \in \mathcal{A}} \{r(x, a) + \int \nu(y) Q(dy|x, a)\}.$$

参考文献

- [1] P. Artzner, F. Delbaen, J. M. Eber, D. Heath and H. Ku, "Coherent measures of risk", *Math. Finance*, 9, 1999, 203-228.
- [2] P. Artzner, F. Delbaen, J. M. Eber, D. Heath and H. Ku, "Coherent multiperiod risk adjusted values and Bellman's principle", *Ann., Oper. Res.*, 2007, 152, 5-22.
- [3] N. Bauerle, A. Popp, "Risk-sensitive stopping problems for continuous-time markov chains", to appear in *Stochastics*.
- [4] N. Bauerle, U. Rieder, "Partially observable risk-sensitive Markov Decision Processes", *Mathematics of Operations Research*, 2017, 42 (4), 1180-1196.
- [5] A. Feinberg and A. Shwartz edited, *Handbook of Markov decision processes: Methods and Applications*, Kluwer, 2002.
- [6] M. Kageyama, T. Fujii, K. Kanefuji and H. Tsubaki, "Conditional Value-at-Risk for Random Immediate Reward Variables in Markov Decision Processes", *American Journal of Computational Mathematics*, 2011, 1, 183-188.
- [7] S. Kusuoka, "On law invariant coherent risk measures", *Advances in Mathematical Economics*, Vol.3, Springer, Tokyo, (2001), 83-95.
- [8] G. Ch. Phlug, A. Pichler, *Multistage Stochastic Optimization*, Springer, 2014.
- [9] R. T. Rockafellar and S. Uryasev, "Optimization of Conditional Value-at-Risk," *Journal of Risk*, Vol. 2, N 2000, 3, 21-42.